

# Bussysteme

In diesem Menü können Sie Ausschließlich Wechselrichter und Hybridwechselrichter einlesen

- [Allgemein](#)
- [BUSSUCHE bei neuem SmartDog \(löschen\)](#)

# Allgemein



Bussysteme

SmartDog Rev. PI3.0

## Funktion

In diesem Menü können Sie ausschließlich Wechselrichter und Hybridwechselrichter einlesen

### Wechselrichter BUS-Einstellungen

Wählen Sie die Bussysteme die verwendet werden sollen:

Abschlusswiderstand

aktuell:

BUS 1

BUS 1 Aktivieren



?

BUS 2

BUS 2 Aktivieren



?

BUS RS232

BUS RS232 Aktivieren

?

TCP/IP



BUS TCP/IP Aktivieren

?

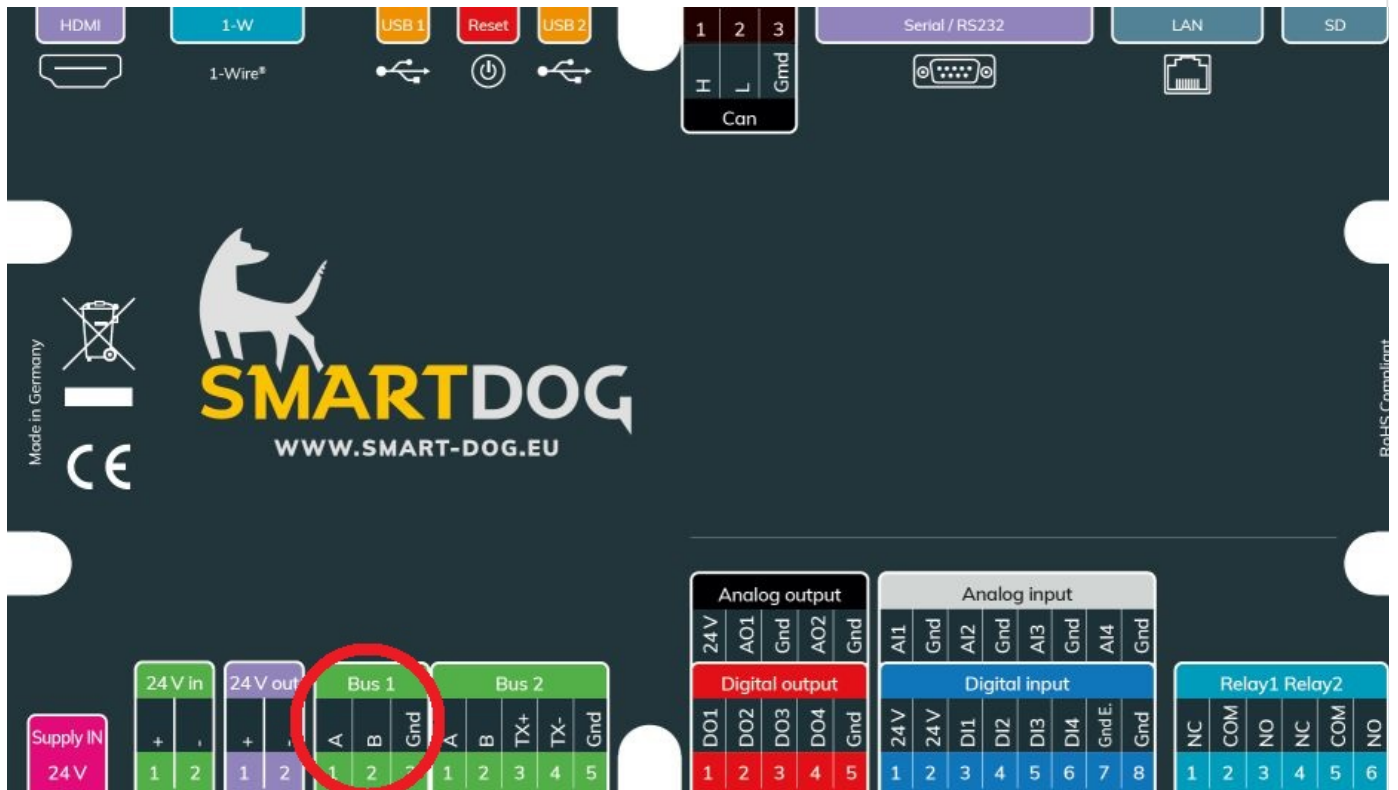
Zurück

Überspringen

Weiter

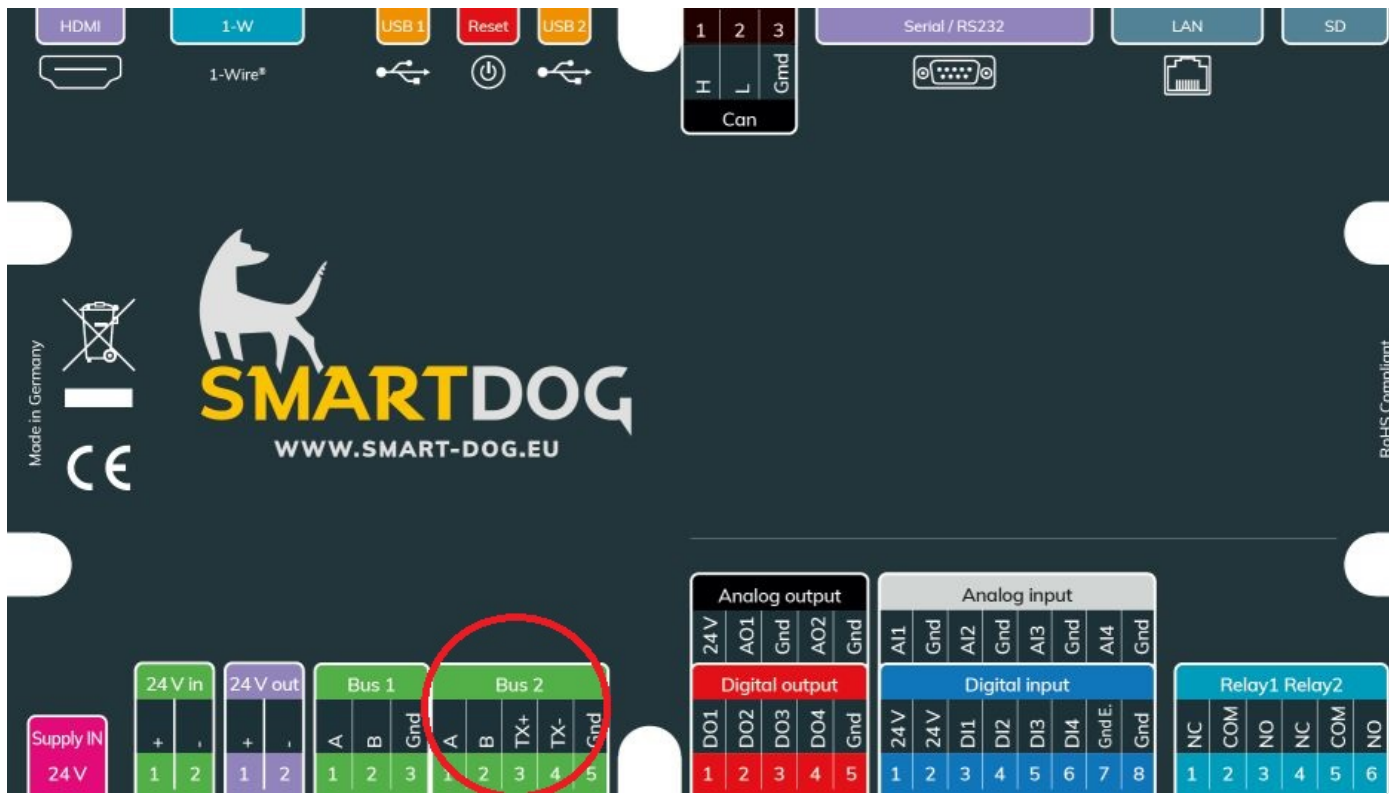
Aktivieren Sie den Abschlusswiderstand, wenn der SmartDog das letzte Gerät am Bus ist

# Bus 1



Dies ist der erste RS485 Bus, dieser kann nur dreidrig verkabelt werden **Buskommunikation**

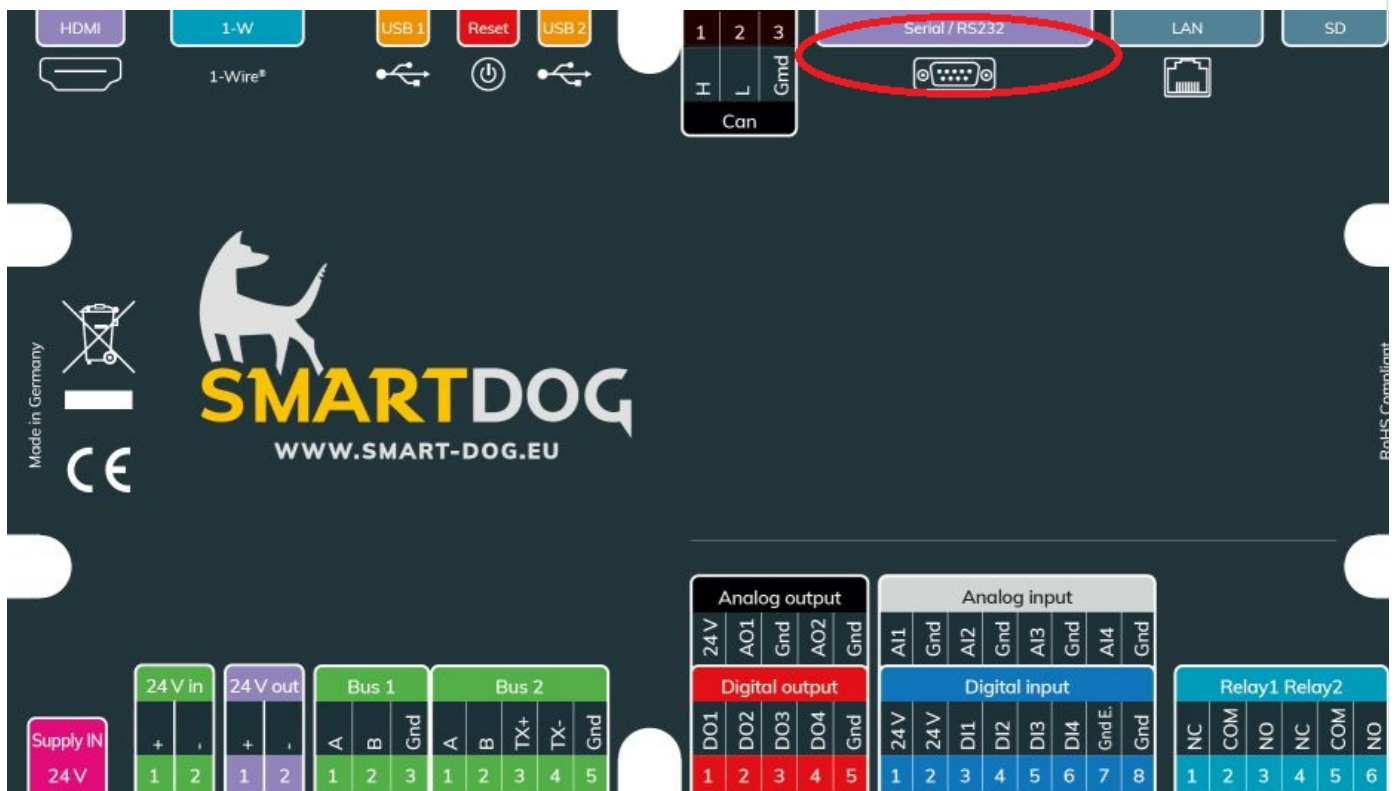
# Bus 2



Dies ist der zweite RS485 Bus, dieser kann 4 Adrig auch als RS422 Bus verwendet werden

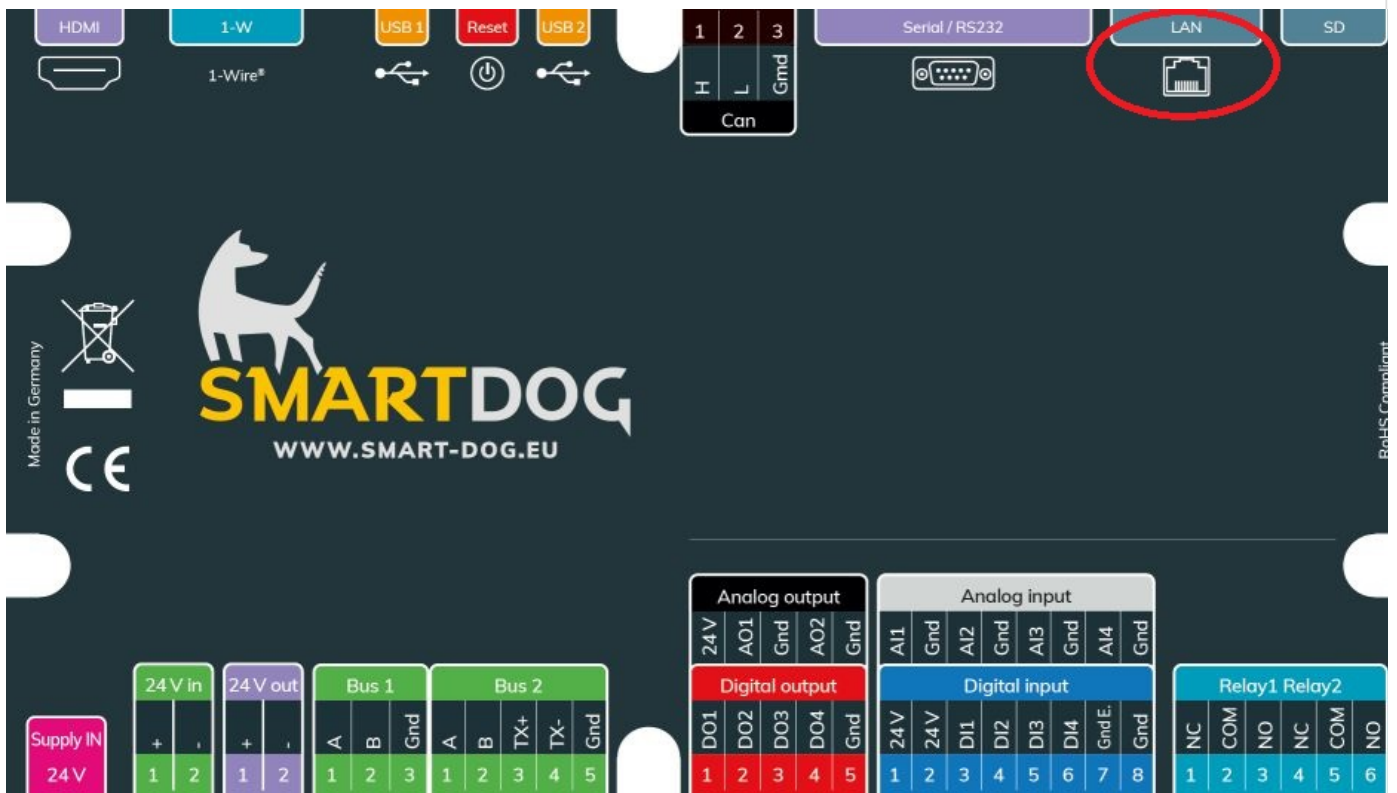
## Buskommunikation

# BUS RS232



Hier können Sie einen Seriellen Anschluss verwenden oder mit einer Schnittstellenerweiterung [Artikelnummer 00000] einen weiteren RS485/422 BUS realisieren **Buskommunikation**

## BUS TCP/IP



Hier werden Geräte über das Netzwerk eingebunden, diese müssen im gleichen Netzwerk wie der SmartDog sein

### SmartDog Rev. PI4.0

## Funktion

In diesem Menü können Sie ausschließlich Wechselrichter und Hybridwechselrichter einlesen

## Wechselrichter BUS-Einstellungen

Wählen Sie die Bussysteme die verwendet werden sollen:

BUS 1

BUS 1 Aktivieren

Abschluss-  
widerstand



aktuell:

?

BUS 2

BUS 2 Aktivieren



?

BUS 3

BUS 3 Deaktivieren



sma

?

BUS 4 +

BUS 4 Aktivieren



?

BUS RS232

BUS RS232 Aktivieren

?

TCP/IP

BUS TCP/IP Aktivieren

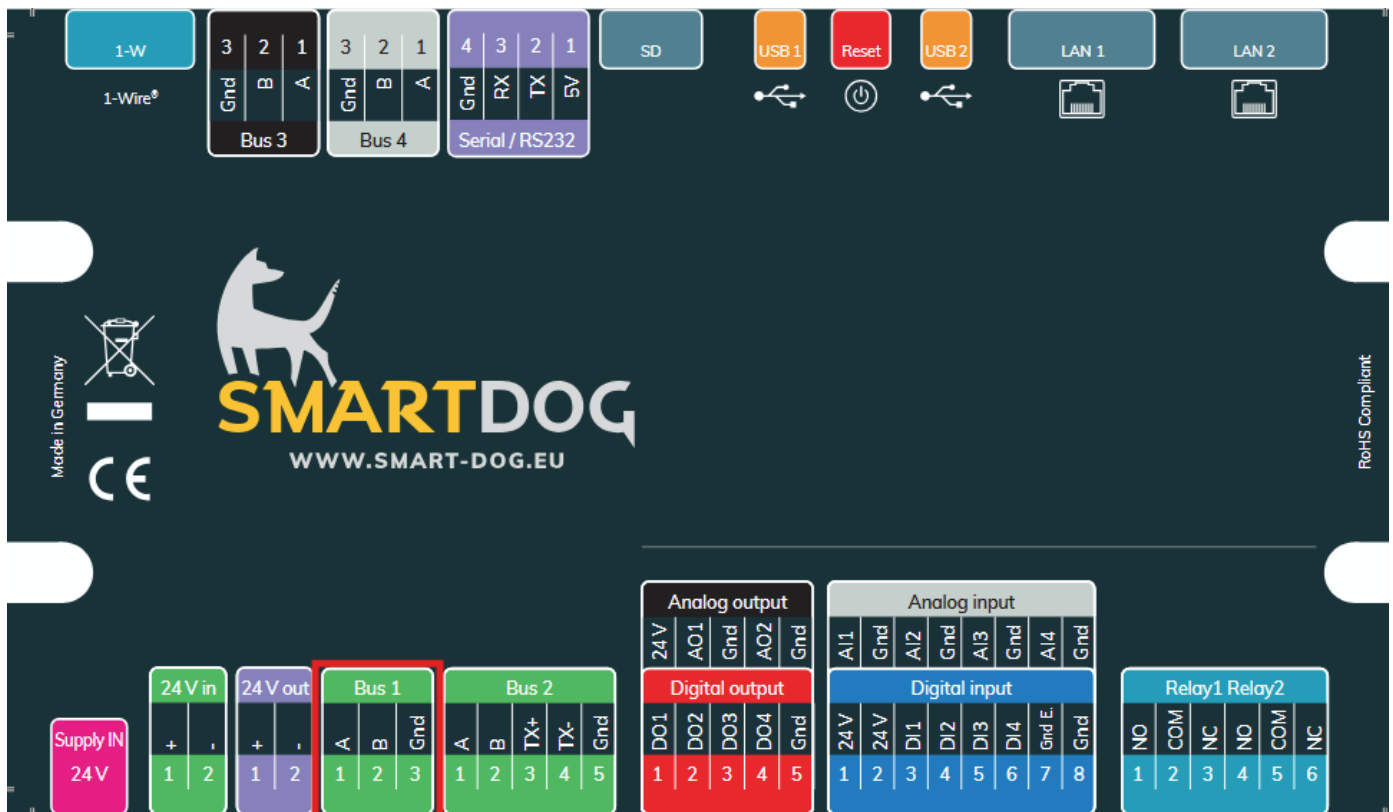
?

Zurück

Weiter

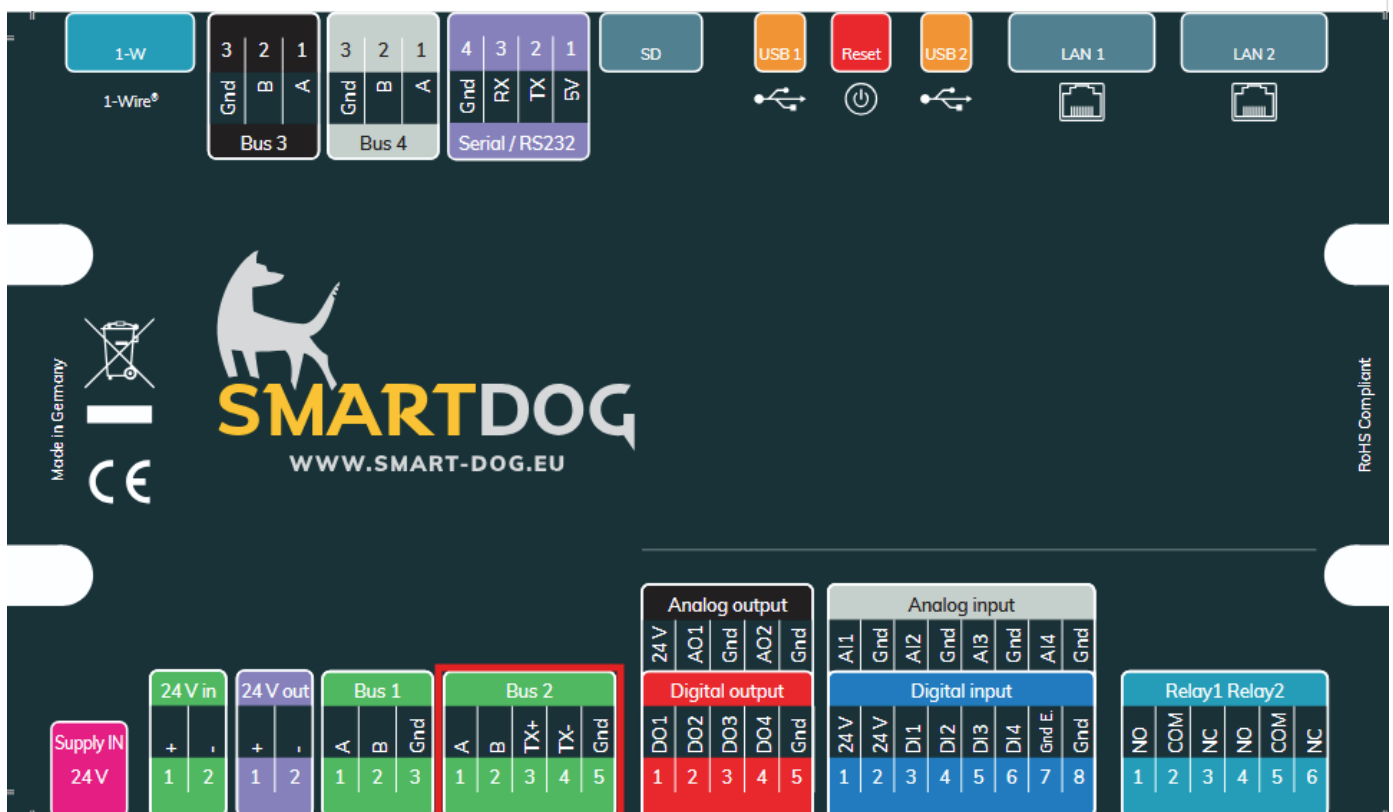
**Aktivieren Sie den Abschlusswiderstand, wenn der SmartDog das letzte Gerät am Bus ist**

# Bus 1



Dies ist der erste RS485 Bus, dieser kann nur dreidrig verkabelt werden **Buskommunikation**

## Bus 2



Dies ist der zweite RS485 Bus, dieser kann 4 Adrig auch als RS422 Bus verwendet werden

## Buskommunikation

### Bus 3



Dies ist der dritte RS485 Bus, dieser kann nur dreiadrig verkabelt werden

### Bus 4



Dies ist der vierte RS485 Bus, dieser wird bei Anlagen mit IEC-101 Fernwirktechnik für den Anschluss der 2-Draht-Leitung zum Gateway verwendet

## BUS RS232



Hier können Sie einen Seriellen Anschluss verwenden oder mit einer Schnittstellenerweiterung [Artikelnummer 00000] einen weiteren RS485/422 BUS realisieren **Buskommunikation**

## LAN 1



Hier werden Geräte über das Netzwerk eingebunden, diese müssen im gleichen Netzwerk wie der SmartDog sein

## LAN 2



Der zweite Anschluss kann entweder als Switch (maximale Bandbreite: 50 Mbit) genutzt werden, oder bei einer Anlage mit IEC-104 Fernwirktechnik für den Anschluss an das Gateway des Energieversorgers

# Einbinden von Wechselrichtern

[Hybridwechselrichter einlesen](#)

[Wechselrichter einlesen](#)

# BUSSUCHE bei neuem SmartDog (löschen)

## Einstellungsseite:

### Busauswahl

BUS 1 (RS485)

BUS 2 (RS485) Verwendet von: EZA

BUS RS232

Adressbereich:  bis

- Hier können Sie auswählen, auf welchem Bus und in welchem Adressbereich die Suche erfolgen soll.

Sollte ein Bus bereits anderweitig verwendet werden (z. B. durch EZA, FWT o. Ä.), steht dieser für die Auswahl nicht mehr zur Verfügung (siehe grüne Umrahmung)

- Bei der neuen Platine sind zusätzlich auch Bus 3 und 4 auswählbar

Studer und Voltronic können nur über RS232 angeschlossen werden!

- über optischen Lesekopf:
  - funktioniert nur über USB und RS485

- per RS485:
  - kann nur über BUS 1, 2 und bei der neuen Platine auch über 3 und 4 verwendet werden